PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

10-226066

(43) Date of publication of application: 25.08.1998

(51)Int.CI.

B41J 2/045

B41J 2/055

(21)Application number: 09-030624

(71)Applicant: MINOLTA CO LTD

(22) Date of filing:

14.02.1997

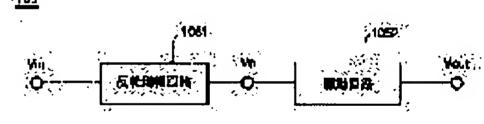
(72)Inventor: YASUTOMI HIDEO

(54) INK JET RECORDER

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To prevent the image quality from degrading by driving a piezoelectric element with an applying voltage varying smoothly with time based on a specified data and recording an image by flying ink droplets.

SOLUTION: A head jet part drive section 105 comprises an inverted amplification circuit 1051, and a drive circuit 1052 wherein an image signal Vin is amplified through the inverted amplification circuit 1051 to produce a signal Vn which is then passed through the drive circuit 1052 to produce a smooth drive signal Vout for driving a piezoelectric element. The waveform comprises five waveforms having different maximum amplitude of 10,



15, 20, 25 and 30V wherein a larger amplitude is

employed for printing a larger dot and dots of different size are printed by applying driving voltage of different amplitude to the piezoelectric element thus representing a half tone. Since the driving voltage varies smoothly with time, degradation of image quality can be prevented.

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

05.02.2004

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

* NOTICES *

Japan Patent Office is not responsible for any damages caused by the use of this translation.

- 1. This document has been translated by computer. So the translation may not reflect the original precisely.
- 2.**** shows the word which can not be translated.
- 3.In the drawings, any words are not translated.

CLAIMS

[Claim(s)]

[Claim 1] The ink jet recording apparatus which is an ink jet recording apparatus which drive a piezoelectric device, and an ink droplet is made to fly from a predetermined container, and records an image by impressing an electrical potential difference based on predetermined data, and is characterized by setting up so that said electrical potential difference may be smoothly changed to time amount based on said data.

[Translation done.]

JAPANESE [JP,10-226066,A]
CLAIMS DETAILED DESCRIPTION TECHNICAL FIELD PRIOR ART TECHNICAL PROBLEM MEANS DESCRIPTION OF DRAWINGS DRAWINGS
[Translation done.]

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出頭公開各号

特開平10-226066

(43)公開日 平成10年(1998)8月25日

(51) Int.CL.

織別配号

PI

103A

B41J 2/045 2/055 B41J 3/04

審査請求 未請求 請求項の数1 OL (全 8 頁)

(21)出顯番号

特顯平9-30624

(71) 出願人 000006079

ミノルタ株式会社

(22)出窗日

平成9年(1997) 2月14日

大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号

大阪国際ビル

(72)発明者 保富 英雄

大阪市中央区安土町二丁目3番13号大阪図

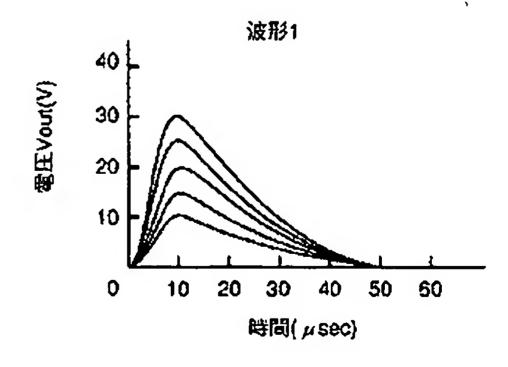
際ビル ミノルタ株式会社内

(54)【発明の名称】 インクジェット記録装置

(57)【要約】

【課題】 画像品質の低下を防止することのできるイン クジェット記録装置を提供する。

【解決手段】 本インクジェットプリンタは、画像信号 に基づいて駆動電圧を印加することにより圧電素子を駆動しインクチャンネルからインクドロップを吐出して画像の記録を行なう。本インクジェットプリンタでは、上記の駆動電圧が印加される際、電圧を時間に対して滑らかに変化される。



(2)

【特許請求の範囲】

【請求項 】 | 所定のデータに基づいて電圧を印加する ことにより圧電素子を駆動し、所定の容器からインク資 を飛翔させて画像の記録を行なり、インクジェット記録 装置であって.

1

前記データに基づいて前記電圧を時間に対して滑らかに 変化させるよう設定することを特徴とする、インクジェ ット記録装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、インクジェット記 録装置に関し、特に、圧電素子を駆動し所定の容器から インク湾を飛翔させて画像の記録を行なうイングジェッ ト記録装置に関する。

[0002]

【従来の技術】従来より、 インクジェットプリンタのプ リンタペッドに圧電素子を用いたものかある。このよう なプリンタヘッドでは、電圧の印加によって駆動される 圧電素子のひずみによって、所定の閉じた空間(インク れることによって、インクチャンネルに設けられたノズ ルからはインク滴(インクドロップ)が記録シートに向 かって飛翔する。

【0003】従来、このような圧電素子に印加される電 圧として、矩形状あるいは台形状のバルス電圧が知られ ている。これらのパルス電圧では、その立ち上がり時 間、バルス振幅の継続時間、立ち下がり時間、バルス緩 幅の大きさ等が調整されることによって、ドロップ速 度、ドロップ径等が制御されている。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上述の ような矩形状あるいは台形状のパルス電圧は時間に対し て直線的に変化される部分から構成される。すなわち、 矩形状あるいは台形状のバルス電圧の波形の立ち上が り、振幅の継続、立ち下がりは、いずれも時間に対して 直線的に変化される。このような直線の折れ曲がり部分 (たとえば、立ち上がり終了点、立ち下がり開始点等) では、圧電素子に不連続的な振動が起こされることとな る。この不連続な振動は、インクチャンネル内のインク にも伝達され、インク資の飛翔に悪影響を及ぼし、サテ 40 【0013】プリンタヘッド3には、インクを飛翔させ ライト、カーブ、ドロップ割れ、着弾飛び散り等のノイ ズを発生させ、画像品質を著しく低下させている。 【0005】本発明は、とれらのような問題点を解決す

るためになされたもので、その目的は、回像品質の低下 を防止することのできるインクジェット記録装置を提供 することである.

[0006]

【課題を解決するための手段】請求項1に記載の発明 は、所定のデータに基づいて電圧を印加することにより 画像の記録を行なうインクジェット記録装置であり、デ ータに基づいて電圧を時間に対して滑らかに変化させる よう設定することを特徴としている。

【①①①7】請求項1に記載の発明によると、圧電素子 に印創される電圧は、時間に対して滑らかに変化させる よう設定される。これにより、従来のように圧電素子に 不連続な振動が生じインク滴の飛翔に悪影響が及ぼされ ることがなく。画像品質の低下を防止することができ る.

10 [0008]

【発明の実施の形態】以下、図面を参照しつつ、本発明 における実施例の1つであるインクジェットプリンタ1 について説明する。

【①①09】図1は、本発明における第1の実施例であ るインクジェットプリンタ1の鉄路構成を示す斜視図で ある。

【0010】インクジェットプリンタ1は、用紙やOH Pシートなどの記録媒体である記録シート2と、インク ジェット方式のプリンタヘッドであるプリンタヘッド3 チャンネル)内のインクが加圧される。インクが加圧さ、20~と、ブリンタヘッド3を保持するキャリッジ4と、キャ リッジ4を記録シート2の記録面に平行に往復移動させ るための揺動軸5、6と、キャリッジ4を揺動軸5、6 に沿って往復駆動させる駆動モータ?と、駆動モータ7 の回転をキャリッジの往復運動に変えるためのタイミン グベルト9、アイドルプーリ8とを含んでいる。

> 【0011】また、インクジェットプリンタ1は、記録 シート2を鍛送経路にそって案内するガイド板を兼ねる プラテン10と、プラテン10との間の記録シート2を 押さえ浮きを防止する紙押さえ板11と、記録シート2 30 を排出するための排出ローラ12、拍車ローラ13と、 プリンタヘッド3のイングを吐出するノズル面を洗浄し インク吐出不良を良好な状態に回復させる回復系 1.4. と、記録シート2を手動で搬送するための紙送りノブ1 5とを含んでいる。

【0012】記録シート2は、手差しあるいはカットシ ートフィーダ等の給紙装置によって、プリンタヘッド3 とプラテン1りとが対向する記録部へ送り込まれる。こ の際、図示しない紙送りローラの回転量が制御され、記 録部への鍛送が制御される。

るエネルギ発生源として圧電素子(P2丁)が用いられ る。圧電素子には電圧が印加され、ひずみが生じる。こ のひずみは、インクで満たされたチャンネルの容積を変 化させる。この容誦の変化により、チャンネルに設けら れたノズルからインクが吐出され、記録シート2への記 録が行なわれる。

【0014】キャリッジ4は、駆動モータ7、アイドル プーリ8、タイミングベルト9により、記録シート2の 桁方向(記録シート2を横切る方向)に主定査し、キャ 圧電素子を駆動し所定の容器からインク滴を飛翔させて 50 リッジ4に取り付けられたプリンタヘッド3は1ライン

分の画像を記録する。1ラインの記録が終わる毎に、記 録シート2は縦方向に送られ副走査され、次のラインが 記録される。

【①①15】記録シート2にはこのように画像が記録さ れ、記録部を通過した記録シート2は、その鍛送方向下 液側に配置された排出ローラ12とこれに圧接される拍 草ローラ13とによって排出される。

【①016】図2~図4は、プリンタヘッド3の構成を 説明するための図である。図2はプリンタヘッド3のノ | Ⅰ Ⅰ 根断面図であり、図4は図3のⅠV‐ⅠV線断面 図である。

【0017】プリンタヘッド3は、ノズルプレート30 1.隔壁302.緩動板303、基板304とを一体に 重ねた構成となっている。

【0018】ノズルプレート303は、金属またはセラ ミックなどからなり、ノズル307を有し、表面318 には撥イオン層を有する。隔壁302には、薄肉フィル ムが使用されており、ノズルプレート301と振動板3 () 3 との間に固定されている。

【0019】また、ノズルプレート301と隔壁302 との間には、インク305を収容する複数のインクチャ ンネル306と、各インクチャンネル306をインク供 給室308に連結するインクインレット309が形成さ れている。インク供給室308は図示しないインクタン クに接続されており、インク供給室308内のインク3 ①5はインクチャンネル306へと供給される。

【0020】振動板303には、各インクチャンネル3 ①6に対応した複数の圧電素子313が含まれる。振動 を有する基板304に過極接着剤で固定され、その後 ダイサー加工によりセパレート漂315、316が形成 され振動板303が分断されることにより行なわれる。 また、この分断によって各インクチャンネル308に対 応する圧電素子313と、隣接する圧電素子313との 間に位置する圧電素子柱部314と、これらを囲む周囲 壁310とが分離される。

【0021】墓板304上の配線部317は、アースに 接続されプリンタヘッド3内の全ての圧電素子313に 共通に接続される共通電極側配線部311とプリンタへ 40 る。 ッド3内の各圧電素子313に個別に接続される個別電 極側配線部312とを有する。この墓板304上の共通 宮極側配級部3 1 1 は圧電素子3 1 3 内の共通電極に接 続され、個別電極側配線部312は圧電素子313内の 個別電極に接続される。

【0022】これらのような松成のブリンタペッド3の。 動作は、インクジェットプリンタ1の副御部によってコ ントロールされる。制御部のヘッド吐出駆動部1()5 (図5参照)からは、圧電素子313内部に設けられた

圧が印加され、圧電素子は隔壁302を押す方向に変形 する。圧電素子313の変形は隔壁302に伝えられ、 これによりインクチャンネル306内のインク305が 加圧され、ノズル307を介してインクドロップが記録 シート2(図1参照)に向かって飛翔する。

【0023】図5は、インクジェットプリンタ1の制御 部の概略模成を示すプロック図である。

【①024】インクジェットプリンタ1の制御部は、C PU1018, RAM1028, ROM1038, F-ズルを有する面の平面図であり、図3は図2の【【i- 10 夕受信部】04と、ヘッド吐出駆動部105と、ヘッド 移動駆動部106と、紙送り駆動部107と、回復系モ ータ駆動部108と、各種センザ部109とを含んでい **5.**

> 【①025】全体を制御するCPU101は、必要に応 じてRAM102を用い、ROM103に記憶されてい るプログラムを実行する。このプログラムには、ホスト コンピュータ等に接続され記録すべき画像データを受信 する。データ受信部104から読み込まれる画像データ に基づいて、ヘッド吐出駆動部105、ヘッド移動駆動 20 部106、紙送り駆動部107、各種センサ部110を 制御し記録シート2上に画像を記録するための部分と、 必要な際に、回復系モータ駆動部108、各種センサ部 109を制御しプリンタヘッド3のノズル面を良好な状 態に回復させるための部分とが含まれる。

【0026】CPU101の制御に基づいて、ヘッド吐 出駆動部105はプリンタヘッド3の圧電素子313を |駆動し、ヘッド移動駆動部106はプリンタヘッド3を 保持するキャリッジ4を桁方向に移動させる駆動モータ 7を駆動し、紙送り駆動部107は紙送りローラを駆動 板303の加工は、まず、振動板303が配線部317 30 する。また、CPU101の制御に基づいて、回復系モ ータ駆動部108は、プリンタヘッド3のノズル面を良 好な状態に回復させるために必要なモータ等を駆動す

> 【0027】次に、このヘッド吐出駆動部105により プリンタヘッド3の圧電素子313に印加されるバルス 色圧の波形について説明する。

> 【①①28】図6~図9は、上述のヘッド吐出駆動部1 ()5の機略模成とヘッド吐出駆動部1()5により圧電素 子3 1 3 に印刷される駆動電圧を説明するための図であ

> 【0029】図6はヘッド吐出駆動部105の概略模成 を説明するためのブロック図である。ヘッド吐出駆動部 105は、反転増幅回路1051と駆動回路1052と から構成される。ヘッド吐出駆動部105に入力される 画像信号Vェルは、反転増幅回路1051によって信号 Vnに増幅された後、駆動回路1052によって圧電素 子313を駆動するための電圧Voutとなって出力さ れる.

【①①30】図7は図6の反転増幅回路1051を示す 共通電極と個別電極との間に、印字信号である所定の電 50 回路図であり、図8は図6の駆動回路1052を示す回

路図である。図7内に示すような画像信号Vェルは反転 増帽回路1051によって信号Vnに増幅された後、駆 動回路1052によって図8内に示すような滑らかな形 状の駆動電圧Voutとなって出力される。

【0031】図9は、図8に示す駆動回路1052から 出力される圧電素子313の駆動電圧Voutの波形1 を示す図である。

【①①32】波形1は最大振幅の異なる5つの波形から なり、これらの波形を、縦軸を電圧、横軸を電圧印加関 始からの時間とする座標上に弯圧印削開始時間をそろえ 19 て表示する。これらの波形の最大緩幅は、その大きさが 小さいものから順に10.15、20.25、30 **[V]とする。また、これらの波形では、鋠幅の大きな** ものほど大きな径のドットを印字し、圧電素子に大きさ の異なる駆動電圧を印加することによって大きさの異な

るドットを印字し中間調を表現する。

【0033】波形1の最大振幅の異なる5つの波形の電 圧値は、いずれも時間に対して急激に変化されることな く滑らかに変化される。より詳しくは、これらの波形で の電圧値は、立ち上がりは徐々に勾配を上げ、最大電圧 20 に近づくと勾配を下げ、そのまま最大電圧では勾配を() とし、最大電圧となった後は電圧を一定に保つことなく |勾配を下げ、徐々に勾配を下げながら電圧値()へと戻る ように変化される。このような波形1は、全体が直線部 分を含まず滑らかに変化する曲線のみで形成されてい る。この効果については、第2~第7の実施例であるイ ンクジェットプリンタでの、プリンタヘッド内の圧電素 子に印加される駆動電圧とともに説明する。

【①034】以下には第2~第7の実施例であるインク 加される駆動電圧を説明し、これらの効果について説明 する。

【0035】図10は、第2の実施側であるインクジェ ットプリンタの圧電素子の駆動回路を示す図である。図 10に示すこの駆動回路は、図8にて説明した。第1の **真餡倒のインクジェットプリンタ1の駆動回路1052** に対応する。図1()内に示すような矩形状の信号Vn は、半楕円状の駆動電圧Voutとなって出力される。 【りり36】第2の真施例であるインクジェットプリン タの圧電素子の駆動回路以外の、プリンタの全体構成、 プリンタヘッドの模成、副御部の模成等は、第1の実施 例のインクジェットプリンタ1と同様である。 【りり37】図11は、図10に示す駆動回路から出力 される圧電素子の駆動電圧の波形2を示す図である。 【0038】波形2は、最大振幅、パルス幅の異なる5 つの波形からなり、これらの波形を、縦輪を弯圧、横輪

を電圧印加開始からの時間とする座標上に電圧印加開始

時間をそろえて表示する。これらの波形の最大振帽は、

その大きさが小さいものから順に5、10、15、2

1と同様に、振幅の大きなものほど大きな径のドットを 印字し、圧電素子に大きさの異なる駆動電圧を印加する ことによって大きさの異なるドットを印字し中間調を表 現する。さらに、波形1と同様、波形2の最大振幅の異 なる5つの波形の電圧値は、いずれも時間に対して急激 に変化されることなく滑らかに変化される形状であり、 半指円状である.

【①039】以下に図12~図14を用いて示す本発明 の実施例であるインクジェットプリンタでの圧電素子の 駆動電圧の波形3~波形7を、第3~第7の実施例のイ ンクジェットプリンタでの圧電素子の駆動電圧の波形に それぞれ順に対応させる。第3~第7の実施例のインク ジェットプリンタの圧電素子の駆動回路以外の、プリン タの全体模成。プリンタヘッドの模成。制御部の構成等 は、第1、第2の実施例のインクジェットプリンタと同 様である。

【①040】また、第3~第7の実施例のインクジェッ トプリンタは、第1、第2の実施例のインクジェットプ リンタと同様、図8、図10に示すような駆動回路を有 するが、これらについては説明を省略する。

【10041】以下、波形3~波形7について説明する。 図12は圧電素子の駆動電圧の波形3を示す図であり、 図13は波形4、波形5、波形6を示す図である。波形 3は波形2と同様に最大振幅、パルス幅の異なる5つの 波形からなり、これらの波形を波形1.波形2と同様に して表示する。また、波形4~波形6のそれぞれについ ても波形1~波形3と同様に複数の波形を含んでいる が、これらについては最も最大振幅の大きなものについ てのみ表示するものとする。波形3は半円状であり、波 ジェットプリンタでのプリンタヘッド内の圧電素子に印 30 形4~波形6は複数の山と谷とを有し、その勾配は連続 的に変化され、滑らかに連続する形状である。波形4は 極大値、極小値、極大値と3つの極値を含み、波形5は 極大値、極小値、極大値、極小値と4つの極値を含み、 波形6は極大値、極小値、極大値、極小値、極大値と5 つの極値を含む。波形3~波形6のいずれの波形におい ても、電圧値は時間に対して急激にまた直線的に変化さ れることなく滑らかに変化される。なお、極値を6個以 上持つ波形を有する駆動電圧では、駆動周波数を2kH 2以上にすることができないため、実用上印字速度の劣 40 るものとなる。

> 【10042】図14は、圧電素子の駆動電圧の液形7を 示す図である。波形では、メインパルス電圧51とサブ パルス電圧52とを含んでいる。メインパルス電圧51 は図6に示す画像信号Vinに対応して圧電素子に印加 され、サブバルス電圧52はメインバルス電圧51の印 加によって生じるインクチャンネル内のインクの揺れを 抑制するために圧電素子に印加される。波形7において も、電圧値は時間に対して急激に変化されることなく滑 ろかに変化される。

0.25 [V] とする。また、これらの波形では、波形 50 【0043】次に、波形1~波形7を有する駆動電圧を

圧電素子に印刷することによる効果を説明する。

【①044】図15は、波形1~波形8を有する駆動電 圧を圧電素子に印加した際、この圧電素子から吐出され るインクドロップによる印字に対する評価を示す図であ る。とこでの印字については、波形1~波形7の最大級 幅は20 [V]とし、波形の形状はそれぞれに钼似なも のとする。

【0045】図15には、さらに、とれらの波形による ED字と比較するために、波形8による印字に対する評価 を示している。波形8は従来のインクジェットプリンタ 10 で圧電素子に印加される駆動電圧の波形であり、バルス 幅20 [μsec]、パルス振幅20 [V] の矩形波で ある。

【①①46】これらの印字は圧電素子を駆動する周波数 を2~10 [kH2] に2 [kH2] 刻みに変化させつ つ行ない、駆動周波数に対して100ドットの印字に対 して、サテライト、カーブ、ドロップ割れ、着弾飛び散 り、応答性の5つの項目の評価を行なった。

【0047】ここで、サテライトとは印字ドット径に対 応するインクドロップの飛翔が小さなインクドロップの 20 発生を伴なうことであり、カーブとはインクドロップの 飛翔する方向がそれることである。また、ドロップ割れ とは飛翔するインクドロップの先端が2つに分かれるこ とであり、着弾飛び散りとはインクドロップが記録シー トに着弾後細かなインクドロップを飛び散らせることで ある。これらは、高速ストロボ撮影、ビデオ撮影による 画像、また、記録紙に付着後の印字に対する評価であ る。さらに、応答性とは、駆動周波数を変化させた際、 上述の4つの項目に対して実用上問題がなく圧電素子を 動作させることのできる周波数の範囲を示している。

【0048】それぞれの項目について、図15内の記号 ◎はこれらが発生しなかったことを示し、記号○はこれ ちの発生が2%以内であったことを示すものとする。ま た。それぞれの項目について、記号△はこれらの発生が 2~10%であったことを示し、記号×はこれらの発生 が10%であったことを示すものとする。

【①049】いずれについても記号回、記号〇は印字に おいて問題がないことを意味し、記号A、記号×は印字 において冥用上問題があることを意味するものとする。 【0050】図15に示す本真施例である波形1~波形 49 7. 比較例である波形8による印字に対する評価を参照 する。

【りり51】サテライトについては、波形8において評 価×であったが、波形1~波形7ではこれらは評価®へ と完全に改善されている。カーブについては、波形8に おいて評価〇であったが、波形1~波形7ではこれらは 評価②へと完全に改善されている。

【0052】ドロップ割れについては、波形8において 評価×であったが、波形 1. 波形 4 ~波形 6 ではこれら は評価回へと完全に改善されており、波形2、波形3、 50 1 インクジェットプリンタ

波形?でも評価〇へと実用上問題のない水準にまで改善 されている。また、岩弾飛び散りについては、波形8に おいて評価△であったが、波形1、波形4~波形6では これらは評価⑩へと完全に改善されており、波形2、波 形3. 波形7でも評価〇へと真用上問題のない水準にま で改善されている。

【0053】さらに、応答性については、波形8では2 【 k H z 】以下であり悪くインクチャンネル内のインク の揺れが収まらなかったが、サブバルスを有する波形で では10 [kHz] 以上と非常に良い結果を示してお り、また、波形 1 ~波形 6 でも 2 ~ 1 0 【 k H 2 】 と良 好な結果を示している。

【0054】以上のような波形1~波形7を有する圧電 素子の駆動電圧では、その電圧値は時間に対して滑らか に変化される。これにより、従来のように圧電素子に不 連続な振動が生じインクドロップの飛翔に悪影響が及ぼ されることがなく、画像品質の低下を防止することがで きる.

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明における第1の実施例であるインクジェ ットプリンタ1の俄略模成を示す斜視図である。

【図2】プリンタヘッド3の櫓成を説明するためのプリ ンタヘッド3のノズルを有する面の平面図である。

【図3】図2のIii-II!線断面図である。

【図4】図3のIV-!V稼断面図である。

【図5】イングジェットプリンタ1の副御部の概略模成 を示すプロック図である。

【図6】ヘッド吐出駆動部105の概略模成を説明する ためのプロック図である。

36 【図7】図6の反転増幅回路1051を示す回路図であ

【図8】図6の駆動回路1052を示す回路図である。

【図9】図8に示す駆動回路1052から出力される圧 電素子313の駆動電圧Voutの波形1を示す図であ る。

【図10】第2の実施例であるインクジェットプリンタ の圧電素子の駆動回路を示す図である。

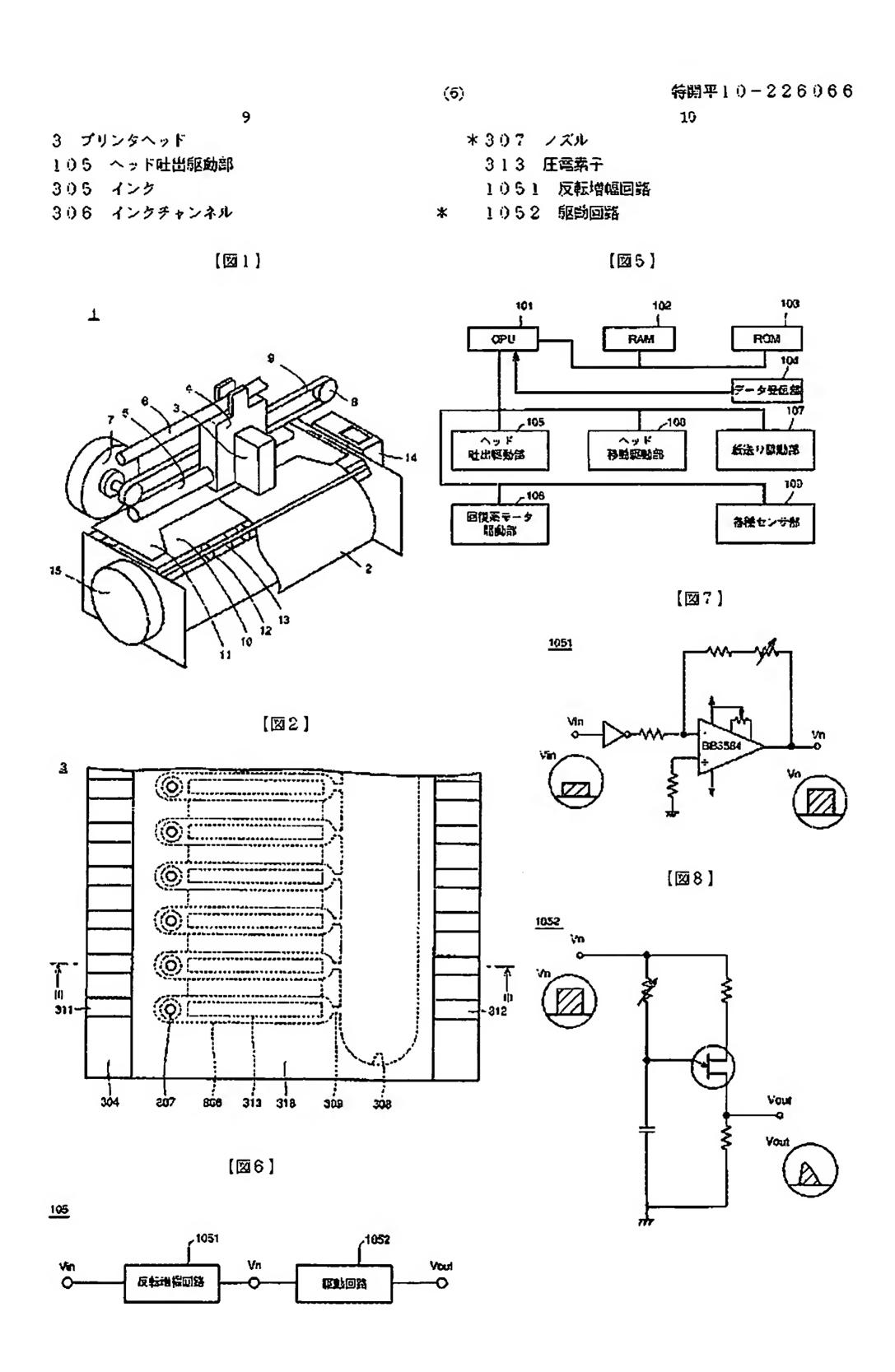
【図11】図10に示す駆動回路から出力される圧電素 子の駆動電圧の波形2を示す図である。

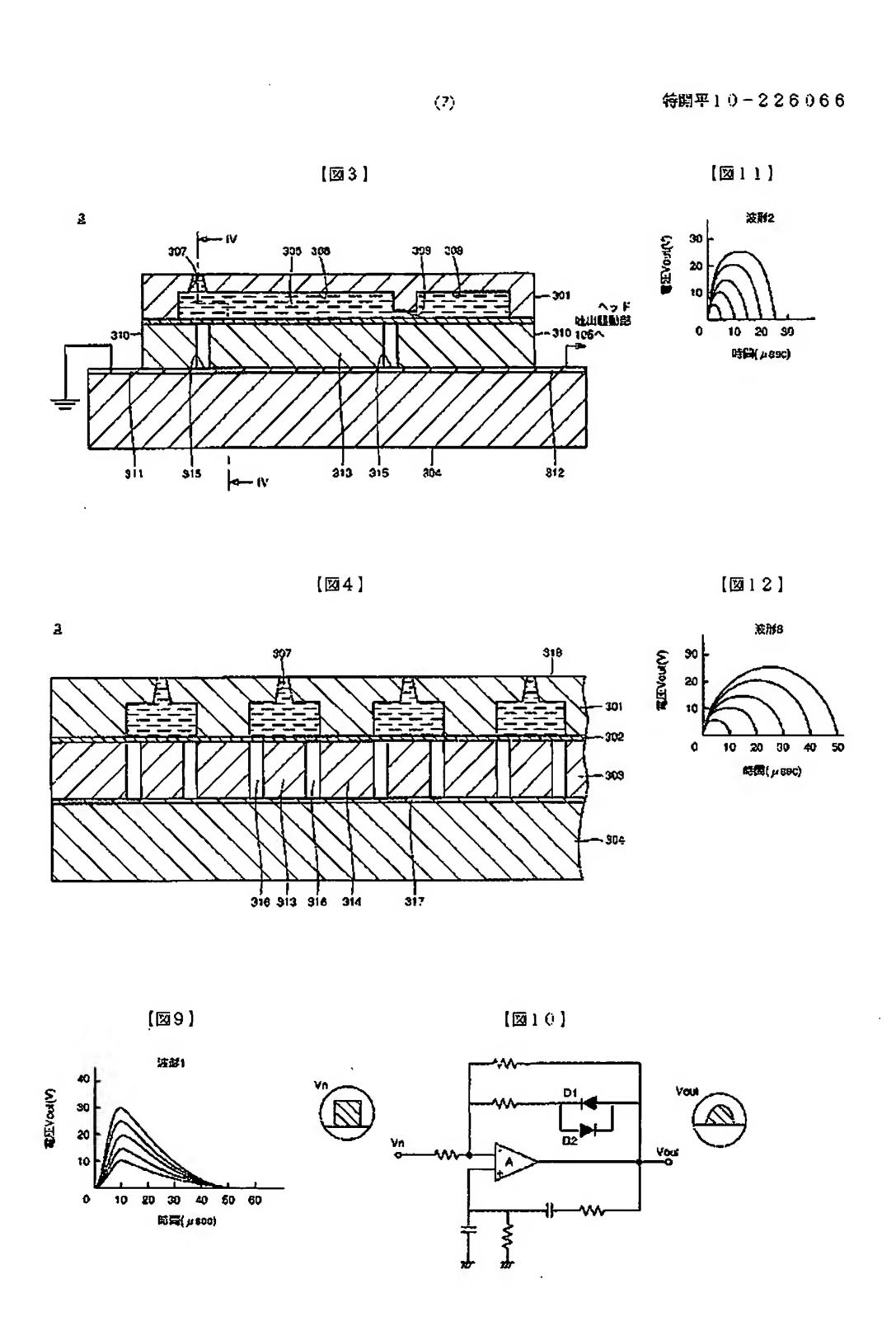
【図12】圧電素子の駆動電圧の波形3を示す図であ る。

【図13】圧電素子の波形4、波形5.波形6を示す図 である。

【図14】圧電素子の駆動電圧の波形?を示す図であ

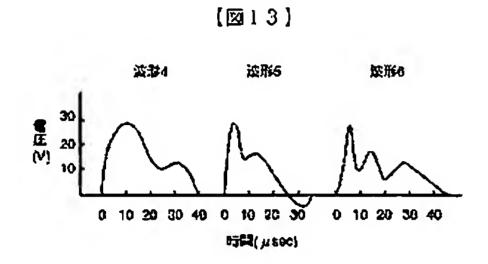
【図15】波形1~波形8を有する駆動電圧を圧電素子 に印刷した際、この圧電素子から吐出されるインクドロ ップによる印字に対する評価を示す図である。 【符号の説明】

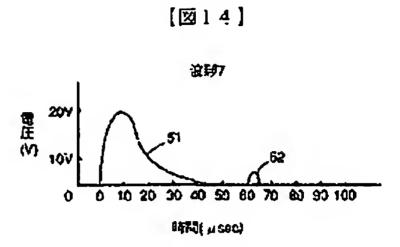




(8)

特闘平10-226066





[2015]

必要性	良い 2~10対2	多~1084年 1084年	良い 2~10XHz	良い 2~100社	864 2~100Hz	良い 2~10kHz	非常に良い 100012以上	変い 2 以上は以上
動源温が散り	@	0	0	0	0	@	0	Δ
ドロップ替れ	0	0	0	©	0	Ø	0	×
カーブ	Ø	0	0	©	©	0	0	0
サテライト	Ø	0	0	©	0	③	•	×
項目。按對	波形1	龄形2	建联9	波形4	波 黎5	2000年	进州7	波形8